## (9) 日本国特許庁 (JP)

⑩特許出願公開

## @ 公開特許公報 (A)

昭56—152525

Int. Cl.<sup>3</sup>
 B 23 P 1/08

識別記号

庁内整理番号 6902-3C ❷公開 昭和56年(1981)11月26日

発明の数 1 審査請求 未請求

(全 5 頁)

**夕**電気加工装置

②特 願 昭55-52733

②出 額 昭55(1980)4月21日

⑩発 明 者 井上潔

東京都世田谷区上用賀三丁目16

番8号

⑪出 願 人 株式会社井上ジャパックス研究

所

横浜市緑区長津田町字道正5289

番地

**10**代 理 人 弁理士 最上正太郎

明 和 書

1. 発明の名称 14.気加工装置

## 2. 特許額永の範囲

1)電極と被加工体とを適宜の加工関係を除て て相対向させると共に、加工関係内に所望の加工 放を供給しつつ両者間に遊覧して被加工体に加工 を施す電気加工装設において、加工のための遊覧 を随時中断し、その中断期間内に検査用電圧を電 極装加工体間に供給し得る検査用電源と、上記検 支用電圧を利用して加工関係の抵抗を検出し得る 適路と、加工関係を所塑量変化させると共にその 変化の前後において上記加工関係の抵抗を測定し、 その測定値に基いて加工関係を推定し得る演算回 路とを、具備するととを特徴とする上記の観気加工装置。

- 2)加工関係を変化させるための能極又は被加工体の変位が、主軸中心方向( x 軸方向)に行なわれる特許額求の戒無路1項記載の電気加工装置。
  - 3)加工間隙を変化させるための電極又は後加

工体の変位が、主動中心と直交する動方向に行な われる特許請求の範囲第1項記載の電気加工装置。

- 4 )加工間限を変化させるための電極又は被加工体の変位が、主軸中心方向とそれに直交する軸 方向とに時分割して行なわれる特許静家の範囲第 1 項記載の電気加工装置。
- 5。)加工間隙を変化させるための電板又は被加工体の変位が、所呈の振幅の振動として与えられる特許請求の範囲第1項、第2項、第3項または第4項配載の電気加工装置。
- 3. 発明の詳細な説明

本発明は主として放電加工装置、電解加工装置 等の電気加工装置に関する。

とれらの電気加工装置においては、加工のため 用いる電話と装加工体とを適宜の加工間限を隔て、 て相対向させると共に、加工間限内に所望の加工 弦を供給しつつ両者間にバルス状または連続的に 通覚することにより被加工体に放電加工又は電解 加工が施される。

とれらの電気加工装置においては、安全かつ確

连詹姆56-152525(2)

実に加工を進行させ、加工精度 かために、加工間節の状態やその間酸値を確実に知ることが必要とされている。

そのため、公知の装置にあつては、加工のため 関連を 能極被加工体に供給する高度圧パルス又は電流を 一時中断し、両者間に比較的低電圧の態圧パルス を印加し、これにより加工関係の抵抗値又はイン ピーダンスを測定し、加工関級の大きさや電気的 状態の良否を判別する装置が設けられている。

然しながら、従来公知の装置においては、測定時あるがままの状態で、即ち、抵抗測定が指令された時点において実在した電極と被加工体の相対関係位置についてのみ、加工間職抵抗が測定されており、そのため、必ずしも加工間職状態が常に正しく把握されるとは限らず、正確な加工制御が不可能となることがあつた。

本発明は叙上の観点に立つて たされたものであって、その目的とするところは 、より磁実に、加工関係の大きさのみたらずその部分の加工液の比 独抗等も同時に把握できる判別手段を其え、より

排入抵抗、8はダイオード、9はパルス発振器、 10は波形整形回路、11は演算回路、12は放 電加工装置の中央制御装置である。

ペルス発振器 9 は、その出力強于 9 - 1、9 - 2から交互にそれぞれ第 3 図および第 4 図に示す如き制御パルスを発振し、スインチング業于 5、6を開閉制御する。

棒状電極では、対立の加工液が満たされた加工 関節を介して被加工体の被加工面と相対向せしめ られ、かつ被加工体2は図示されていない装置に より図中一×動方向に加工送りされ、被加工体2 の上表面に浅溝2 a が加工される。 たお、図では 電極、被加工体間の加工地酸は拡大して示してある。

ベルス発振器9の出力端子9-1からは一定数、 例えば1,024個のベルスが登録的に発振され、 その際は電極、参加工体制に電源3および4の電 圧が直列に印加されるので、両者間には加工のた め充分なエネルギの放電が発生し、放電加工が行 なわれる。この場合の電圧ベルス、電流ベルスは 確実に高精度をもつて加工 気加工装置を提供することにある。

而して、本発明の要官とするととろは、電極、 被加工体間の抵抗を測定する際、両者間間瞭を所 定の距離だけ変化させると共に、その変化の前後 において両者間の抵抗を測定し、それらのデータ から加工関隊のみならず加工関隊に介在する加工 液の状態をも判別し総合的に関節状態を判別し得 るよう構成することにある。

以下放電加工装置を例にとつて、図面により本 発明の幹細を説明する。

第1図は本発明にかかる放電加工装置の要部を示す回路図、第2図は本実施例における加工間頭の大きさと抵抗の関係を示すグラフ、第3図ないし第7図は本実施例装置の作動を示すタイミングチャート、第8図 たいし第10図は各種電板による加工例の説明図である。

以下第1図から顧次説明する。

図中、1 は丸棒状の電極、2 は被加工体、3、4 は直流電源、5、6 はスイツチング素子、7 は

第5図、第6図に示されている。

而して、この一連のパルスの発振が終了すると、2 被加工体の加工送りは一時中前され、次いで出力 端子9~1からのパルスに代り、同9~2から何 倒かのパルスが発振される。これらのパルスはス ィッチング業子6を導意させるが、このときは電 様装加工体間に印加される電圧は電極4の電圧の みであり、このため両者間には加工に有効な放電 は生ぜず、微弱な湯透電流が流れるだけに止まる。

而して、このような低電圧ベルスにより 加工個 随を流れる電流から加工間隙の抵抗を測定し、これにより加工関節の大きさむよび状態を推測し、 加工送り速度や、加工ベルスの諧元、特心そのオフタイムの長さ等を制御することは公知であり、 広く行なわれている。

然したがら、加工関係の大きさのみたらず、加工関係内の加工液の比抵抗も亦不明であるので、 従来の方法では例えば第2図に示されているよう に、相当に高い抵抗値 Buが得られたとしても、そ れが大きな比抵抗に由来するものであり関隊値は さほど大きくないgiでまった、関係値そのものが大きな低Giであるのか、さらにはその中間の値Gであるのかは一切不明である。

本発明においては、高能圧パルスが中断された時の間酸値G1のみでなく、それから所定値 AGだけ異つた間酸値G1においても加工間酸抵抗を測定し、両調定値から間酸値Gのみならず、加工液比抵抗「をも算出し、これらに基いて間酸を適切に値正すると共に、加工液の管理を適正に行ない、同時に加工送り逆度および加工パルスの制御にも利用するものである。

第7図にはこの低電圧パルスにより抵抗7を流<sub>、</sub>れる電流パルスを拡大して示してある。

而して、低電圧ペルスの印加により、抵抗7に 生ずる強子電圧ペルスは、波形製形図路10によ り整形され、演算図路11に送られる。

海賀回路 1 1 は、始めのいくつかの低化圧パルスに対する抵抗 7 の第子電圧をチェンクし、それが安定したことを確認すると指令パルス を発援し、中央制御装飾 1 2を介して図示されていない電板

によつて、G、G、が知られる。

演算回路11はとれらの演算を行ない、その結 米を中央制御装置12に伝達する。

中央制御装配12は、とれらの結果に基を、渡 正な加工間隊Goが与えられるよう電極位置を修正 し、また必要に応じて加工液の供給量等を変更する。

とれらの制御は、第3図ないし第7図に示されているように、高電圧パルスの印加を再開した後行なうことも可能であるが、低電圧パルスを印加しつつ行ない、所望の関瞭と比抵抗が得られたことを確認した後、高電圧パルスの供給を再開するよう構成することも容易である。

従つて、本発明によるときは、加工関係状態が 極めて正確に把握でき、加工関係の大きさのみた らず、そとの加工液の性状も確実にコントロール し得るから、従来装置より合理的、合目的的に加 工を行なうととが可能となるものである。

なお、本発明は叙上の如き棒状電板による曲面 動成加工のみでなく、他の様式の加工にも広く利 昇降裝置を作動される「極力を所定距離 4 Gだけ 下降させる。

引続いて新しい間隙 G<sub>1</sub> — G<sub>1</sub> — A G において抵抗 値が測定される。

間酸G.およびG.における抵抗値をそれぞれR.およびR.とすると、このような加工例においては、

$$R_1 = \frac{r}{A} G_1 \qquad (1)$$

$$H_z = \frac{r}{\Lambda} G_z$$
 .....(2)

が成立する。ととで『は加工液の比抵抗、Aは棒 状電極の断面機である。

一方、GzーGzー A Gは既知であるから、

$$r = \frac{R_1 - R_2}{G_1 - G_2} A = \frac{R_1 - R_2}{4 G} A - G$$

によつて比抵抗にが知られ、また、

$$G_1 = \frac{R_1}{R_1 - R_2} \cdot \delta G \qquad (4)$$

$$G_z = \frac{R_z}{R_1 - R_z} \cdot \Delta G - (5)$$

用できるものである。

即ち、第8図はワイヤカット放電加工被留の加工部の拡大図であり、13はワイヤ戦極、14は 被加工体であるが、との場合にも銀上の加工例と ほぼ同様にして加工関欧Gと加工液の比抵抗とが 知られる。

また、第9図は丸棒電極15により、被加工体16に丸孔を明ける加工例を示すものであるが、
このようた場合には、底部における加工関隊 Gの
ほかに側面部加工関隊 G。があり、との G。は Gを圧
細しても不変であるため、電極、被加工体関の総
合抵抗値 R と底部加工関隊 G との関の関係は第2 図に示されているような線形関製ではなくたるので、計算がヤヤ繁維とたるが、この場合でも、2 軸方向の他、垂直平面のx、y軸方向の加工関隊 を一定値短変化させ演算を行なうことにより、G

また、第10図に示した総数電価17代より被加工体18を型彫り加工する例においては、例えば2軸方向に電極を降下させた場合、加工関膜の

特開昭56-152525(4)

変化量が場所毎に、電機装面で あようになるので、問題はさらに複雑になるが、 このような場合でも、あらかじめ遊引な予備実験 等を行い、実験式を導出しておけば、常時正しい 制御が可能となるものである。

なお、安上の実施例では、二つの加工間酸値 Gi および Gi について間酸抵抗を測定するように説明 したが、場合によつては加工間酸の変化をさらに 多段に行なわしめ、例えば三砂の加工間酸 Gi、 Gi および Gi 等においてそれぞれ抵抗を測定しそれら に基いて加工関酸等を求めるととも可能である。

また、数上の説明では電極の変位を電極昇降数 値により行なわせたが、これは智極に振鳴一定の 振動、低周波から超音波稳度までの振動を与えて おくことによつても達成される。また振動数、振 転を変化させて彼出することもできる。この場合 には低電圧ベルスのオンタイムをおや長くしてお き、電極の振動に伴って発生する抵抗7の場子電 圧交流成分および直流平均値により加工陶器等が 算定される。なお、上記検査時の間酸移動量、振 動扱傷等は 0.5~10 am しくは 1~2 am に 歓定するとよい。

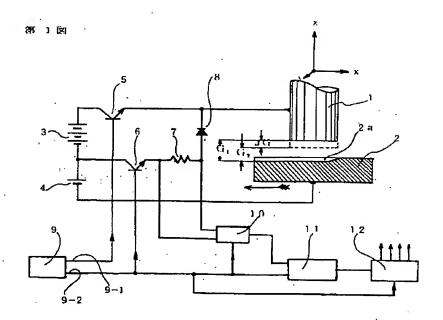
またさらに、級上の説明では放電加工装置のみを例示したが、本発明は他の電気加工装置。例えば、電解加工装置等にも応用できるものであり、本発明はそれらのすべてを包摂するものである。

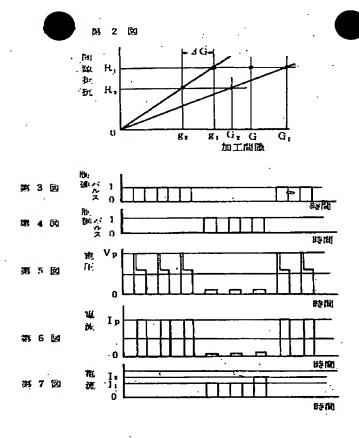
本発明は叙上の如く構成されるから、本発明に よるときは従来より格段に高度の電気加工制御が 可能となり、加工の能率および安全性、精度等を 大幅に向上せしめ得るものである。

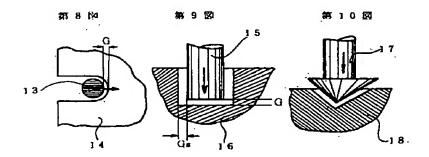
## 4. 図面の簡単な説明

第1図は本発明化かかる放電加工装置の要部を 示す回路図、第2図は本実施例における加工間除 の大きると抵抗の関係を示すグラフ、第3図ない し第7図は本実施例装置の作動を示すますミング チャート、第8図ないし第10図は各種電極によ る加工例の説明図である。

特許出願人 株式会社井上ジャパックス研究所 代 理 人 (7524) 最 上。正太郎







THIS PAGE BLANK (USPTO)